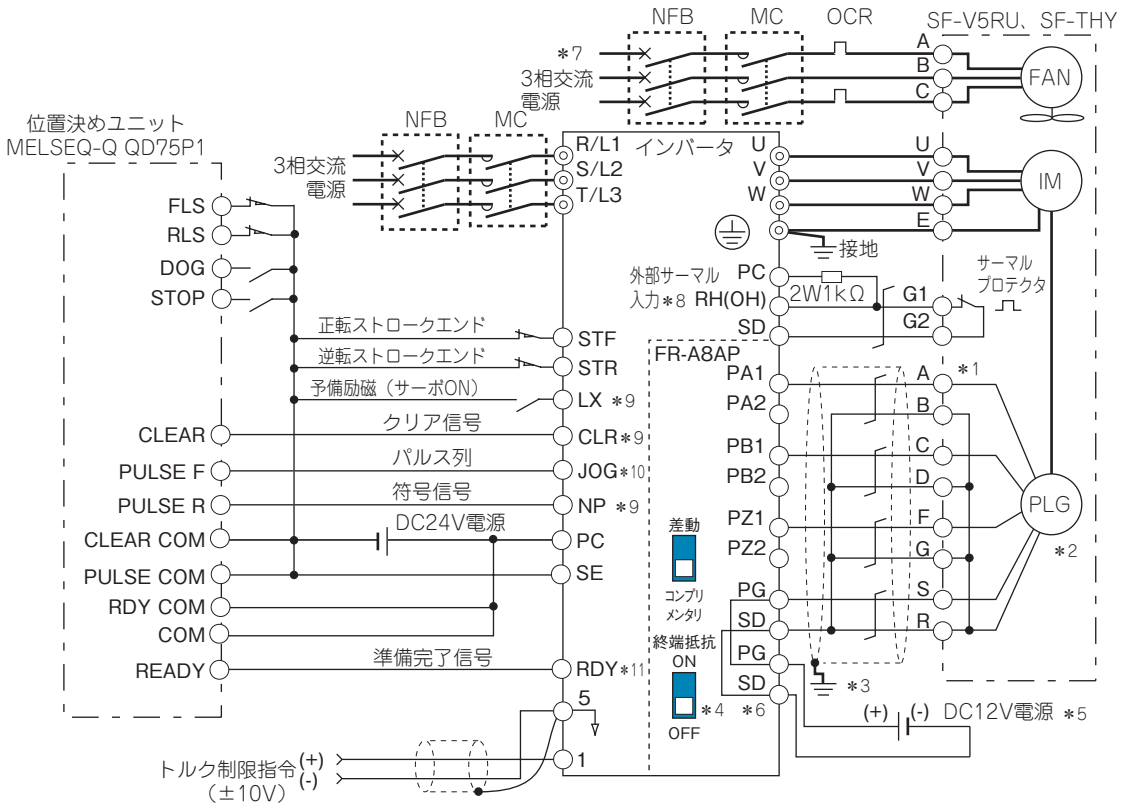
◆ 位置制御

ベクトル制御専用モータ（SF-V5RU、SF-THY）、12V コンプリメンタリの場合



*1　使用する PLG によって、ピン番号が異なります。
速度制御、トルク制御、パルス列入力による位置制御は Z 相を結線しなくても正常に動作します。

*2　モータと同軸上にガタのないように連結してください。速度比 1：1 としてください。

*3　PLG ケーブルのシールド線は P クリップなどで盤に接地してください。（取扱説明書（詳細編）参照）

*4　コンプリメンタリの場合、終端抵抗選択スイッチは OFF にしてください。（取扱説明書（詳細編）参照）

*5　PLG 電源仕様に合わせて、5V/12V/15V/24V の別電源が必要になります。
ただし PLG 出力タイプが差動ラインドライバの場合は 5V 入力のみ可能です。
別電源は PLG 出力電圧と同じ電圧とし、PG-SD 間に入力してください。

*6　FR-JCBL、FR-V7CBL と FR-A8AP の端子互換は取扱説明書（詳細編）を参照してください。

*7　専用モータのファン電源は、7.5kW 以下が単相（200V/50Hz、200 ～ 230V/60Hz ）となります。

*8　端子 PC-OH 間に 2W1kΩ の抵抗（推奨品：KOA（株）製　形名 MOS2C102J 2W1kΩ）を接続してください。抵抗とサーマルプロテクタ入力線は 2 本線差用棒状端子を使用して端子 OH に配線してください。
抵抗のリード線は収縮チューブなどで絶縁処理し、抵抗およびリード線が他のケーブルと接触しない形状に成形した後に 2 本線差用棒状端子でサーマルプロテクタ入力線と確実にかしめてください。（リード線の付け根に無理な力がかからないようにしてください。）
端子 OH として使用する端子は、入力端子に OH（外部サーマル入力）信号を割り付けることにより機能を設定します。（**Pr.178 ～ Pr.189** のいずれかに “7” を設定してください。詳細は **89 ページ**を参照ください。）

*9　**Pr.178 ～ Pr.184, Pr.187 ～ Pr.189（入力端子機能選択）**にて機能を割り付けてください。

*10　位置制御選択時は、端子 JOG の機能は無効となり、簡易位置パルス列入力端子になります。

*11　**Pr.190 ～ Pr.194（出力端子機能選択）**にて機能を割り付けてください。

端子RHにOH信号を割付けた場合（Pr.182＝“7”）